

最大に成長する。
によって振動
(図14), パ

3. 変復調回路

変復調回路は非線形素子の特性を積極的に利用した装置の一つである。そこで、この章では非線形回路理論の立場から変復調回路の動作原理を考えてみることにする。変調方式の基礎となるものは振幅変調(amplitude modulation)であり、これは搬送波(carrier)の振幅を変調信号 $v(t)$ に対して変化させようというものである。従って、一般に、被変調波は、

$$v_o(t) = A \{1 + kv(t)\} \cos(\omega_c t + \phi)$$

で与えられる。ここで、 ω_c は搬送波の角周波数であり、 k は変調度を示している。このような変調波は図16に

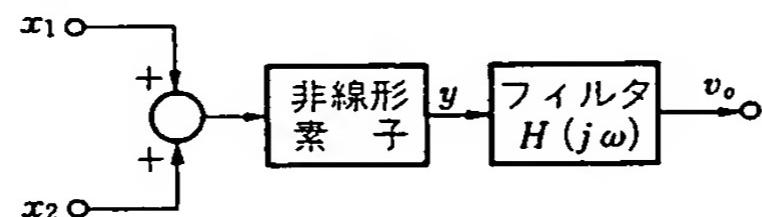


図 16 振幅変調方式

示す非線形特性を直接利用した方法によって発生することができます。いま、非線形素子特性($y=f(x)$)を次のようなべき級数に展開する。

$$y = a_0 + a_1 x + a_2 x^2 + a_3 x^3 + \dots$$

$$a_n = \frac{1}{n!} \left. \frac{\partial f}{\partial x} \right|_{x=0}$$

この非線形素子の入力が搬送波($x_1 = v_1 \cos \omega_c t$)と信号($x_2 = v(t)$)の和であるならば、

$$\begin{aligned} y &= [a_0 + 2a_2 v(t)] \cos \omega_c t + [a_0 + 0.5a_2 v_1^2 \\ &\quad + a_1 v(t) + a_2 v^2(t) + \dots] \\ &\quad + 0.5a_2 v_1^2 \cos 2\omega_c t + \dots \end{aligned}$$

となる。ここで第1項は求めようとしている被変調波であり、第2項以降が変調ひずみを与える。この結果、非線形性が強くなるほど変調度($k=2a_2/a_0$)は大きいが、変調ひずみもそれだけ大きくなることがわかる。このようにして得られた $y(t)$ は後続の帯域フィルタ $H(j\omega)$ を通過させることにより、ある程度、変調ひずみを取り除くことができる⁽⁵⁾。

図17は平衡変調器のブロック線図を示している。二つの非線形特性が完全に同じであるとすると、

$$y = 4a_2 v(t) v_1 \cos \omega_c t + 2a_1 v(t) + \dots$$

となり、この場合の出力は信号 $v(t)$ と搬送波 v_1 の積で表されることがわかる。

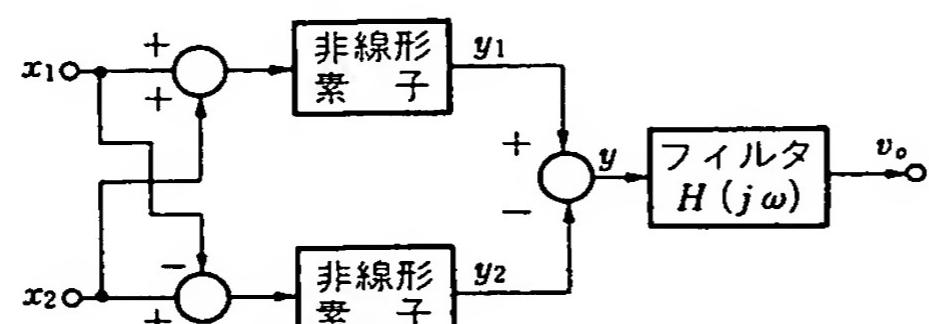


図 17 平衡変調方式

実用的な振幅変調回路としては乗算器を用い多い⁽¹⁶⁾。乗算器には非線形特性を直接利用し差動形乗算器があり、これらを利用した変調方調(product modulation)と呼ばれている。この非線形特性をべき級数に展開すると、

$$y = a_0 + a_1 x_1 + a_2 x_2 + a_3 x_1 x_2 + [a_4 x_1^2 + a_5 x_2^2 + \dots + a_6 x_1^3 + a_7 x_1^2 x_2 + a_8 x_1 x_2^2 + a_9 x_2^3] + \dots$$

と書けるが、実際の乗算器では上式の第4項目視できるように設計されている。即ち、出力は

$$y = a_3 x_1 x_2$$

となり、図18の積変調回路の出力は平衡変調である。

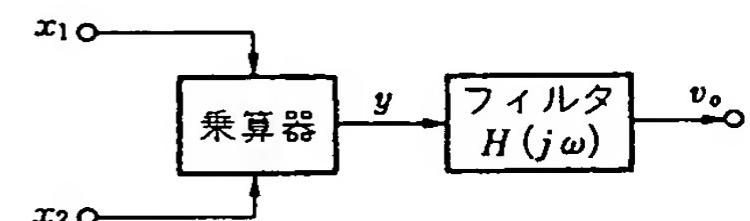


図 18 乗積変調方式

復調回路には被変調波を整流して低域フィルター信号波だけを取り出す包絡線復調(envelope detection)方式がある。この場合の波形ひずみの復調回路と同じ原理で行うことができる。

変調方式には振幅変調以外に位相変調(phase modulation), 周波数変調(frequency modulation)

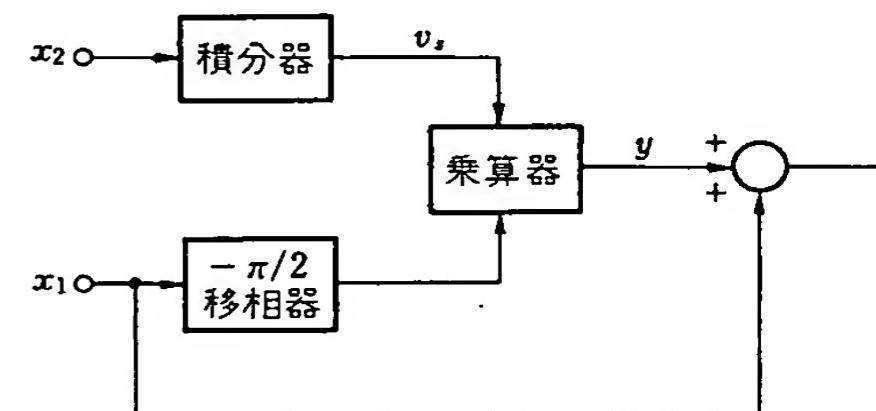


図 19 アームストロングの周波数変調方式

図19には、アームストロング(Armstrong)変調回路のプロック線図を示す⁽¹⁷⁾。まず最初された入力信号

$$v_s(t) = \int v(t) dt$$

と、 $\pi/2$ だけ位相の遅れた搬送波の乗算により

$$y = B v_1 v_s(t) \sin \omega_c t \quad (B: \text{乗算定数})$$

を発生する。これに搬送波を加えると、

$$\begin{aligned} v_o(t) &= v_1 \cos \omega_c t + B v_1 v_s(t) \sin \omega_c t \\ &= v_1 \sqrt{1 + B v_s^2(t)} \sin(\omega_c t + \phi(t)) \end{aligned}$$

$$\phi(t) = \tan^{-1} B v_s(t)$$

となり、 $B v_s(t) \ll 1$ のとき、

$$v_o(t) \cong v_1 \sin(\omega_c t + B v_s(t))$$

ここで、瞬時周波数は

$$\Omega(t) = \frac{d\phi}{dt} = \frac{B}{v_1} v_s(t) = B v(t)$$

で与えられ、周波数変調の得られることがわか